

PCT/DE03/03063
X2

BUNDESREPUBLIK DEUTSCHLAND



REC'D 17 NOV 2003
WIPO PCT

**Prioritätsbescheinigung über die Einreichung
einer Patentanmeldung**

Aktenzeichen: 102 54 982.6

Anmeldetag: 26. November 2002

Anmelder/Inhaber: ROBERT BOSCH GMBH, Stuttgart/DE

Bezeichnung: Verfahren und Einrichtung zur adaptiven Leistungsregelung

IPC: G 01 S 7/282

Die angehefteten Stücke sind eine richtige und genaue Wiedergabe der ursprünglichen Unterlagen dieser Patentanmeldung.

München, den 8. Oktober 2003
Deutsches Patent- und Markenamt

Der Präsident

Im Auftrag

Schock

PRIORITY DOCUMENT
SUBMITTED OR TRANSMITTED IN
COMPLIANCE WITH
RULE 17.1(a) OR (b)

09.11.02 xx/xx

5

ROBERT BOSCH GMBH, 70442 Stuttgart

10 Verfahren und Einrichtung zur adaptiven Leistungsregelung

Stand der Technik

15 Die Erfindung betrifft ein Verfahren und eine Einrichtung zur adaptiven Leistungsregelung gemäß den Oberbegriffen der unabhängigen Ansprüche 1 und 8.

20 Im Automotivbereich sind bereits Systeme im Einsatz oder noch in Entwicklung begriffen, bei denen Entfernung und Geschwindigkeiten von Objekten rund um das eigene Fahrzeug unter Verwendung von Mikrowellen und Einsatz des Radar-Prinzips gemessen werden. Bei diesen Objekten kann es sich beispielsweise um ebenfalls am Straßenverkehr teilnehmende Fahrzeuge oder aber auch um irgendwelche Hindernisse auf oder neben der Straße handeln. Auch Systeme zum schlüssellosen Zugang zu einem Fahrzeug (keyless entry/comfort entry/go) bedienen sich der genannten

30 Techniken. Bei bekannten Systemen wird Hochfrequenzenergie in einem Frequenzbereich im Gigahertzbereich, mit einer bei 24.125 GHz liegenden Mittenfrequenz und einer beidseitigen Bandbreite von mehreren GHz abgestrahlt. Typische Antennen haben eine Richtcharakteristik von 80 Grad * 20 Grad. In der Praxis liegt die Reichweite bei rund 20m. Bei derartigen Systemen besteht das Risiko, dass unzulässig hohe

35

Signalpegel auch in zugunsten anderer Dienste gesperrten Frequenzbereichen auftreten. Beispielsweise in Frequenzbereichen, die für die Radioastronomie oder auch für Richtfunkdienste

5 freigehalten werden. Unzulässig hohe Signalpegel können beispielsweise dann auftreten, wenn eine größere Anzahl der oben genannten Systeme, beispielsweise mehrere hundert, gleichzeitig in Betrieb genommen werden. Dies kann beispielsweise dann der Fall sein, wenn sich eine große
10 Anzahl von Fahrzeugen auf mehrspurigen innerstädtischen Straßen fortbewegt. Ähnliche Probleme treten auf großen Parkplätzen vor Sportanlagen oder Einkaufszentren auf, wenn sich beispielsweise nach Beendigung einer Großveranstaltung Hunderte Fahrzeuge gleichzeitig in Bewegung setzen und den Parkplatz verlassen. Die genannten Probleme treten
15 überwiegend nur im Stand oder bei relativ langsamer Geschwindigkeit auf. Bei höheren Geschwindigkeiten vergrößern sich nämlich die Abstände zwischen den Fahrzeugen wieder, und die Fahrzeugdichte nimmt entsprechend ab. Die
20 räumliche Nähe vieler Sensoren verursacht weiterhin auch starke gegenseitige Störungen, die dazu führen, dass bei adaptiven Sensoren vermehrt zusätzliche Messungen durchgeführt werden, obwohl einige Ziele eigentlich schon sicher erkannt sind.

Aus DE 100 65 521 A1 der Anmelderin sind ein Verfahren und eine Vorrichtung zur Detektion von bewegten oder stehenden Objekten mittels Radarstrahlung, insbesondere für den Einsatz in Kraftfahrzeugen, bekannt, bei
30 denen zur Objektdetektion pulsmodulierte Trägerschwingungen ausgesandt, deren reflektierte Teile empfangen und ausgewertet werden. Durch das Senden eines unmodulierten Trägers in den zeitlichen Zwischenräumen zweier benachbarter Pulse ist es dabei möglich, zusätzlich noch
35 eine Dopplermessung vorzunehmen, mit der eine zuverlässige Geschwindigkeitsmessung möglich ist.

Aus der noch nicht veröffentlichten Patentanmeldung R.
40543 der Anmelderin ist weiterhin ein Verfahren bekannt,
bei dem Unregelmäßigkeiten beim Empfang von Signalen erkannt
werden. Daraufhin wird der Sendezweig abgeschaltet. Somit
werden keine Sendesignale mehr von der Sendeantenne
ausgesandt. Allerdings werden weiterhin Korrelationsimpulse
von einem Impulsgeber auf den Empfangszweig des
Radarsensors gegeben. Stellt sich dabei heraus, dass nach
wie vor Zielinformationen empfangen werden, muss auf ein
Scheinziel geschlossen werden.

15

Vorteile der Erfindung

20 Die Erfindung geht von der Erkenntnis aus, dass die
genannten Probleme durch eine adaptive Leistungsregelung
vermieden oder zumindest verringert werden können. Sobald
erkennbar wird, dass die Störungen infolge einer zu großen
Fahrzeugdichte überhand nehmen, wird eine entsprechende
Leistungsanpassung durchgeführt. Bei schon sicher erkannten
Zielen kann vorzugsweise die Messwiederholrate verringert
werden. Weiterhin muss die mögliche Detektionsreichweite
nicht bis zum maximalen Wert ausgenutzt, sondern kann nach
einer noch als zweckmäßig anzusehenden Grenze, von
beispielsweise 2 bis 5 erkannten Zielen, abgebrochen werden,
zumal der Leistungsbedarf mit der vierten Potenz der
Entfernung ansteigt. Sofern eine Geschwindigkeit über Grund
messbar ist, kann bei geringer Geschwindigkeit unter etwa 20
bis 40 km/h oder aber bei Stillstand und bei weit entfernten
35 Zielen ebenfalls die Leistung dadurch verringert werden,
dass die mittlere Leistung, die Messwiederholfrequenz oder

die Maximalentfernung begrenzt werden. Dank der relativ niedrigen Geschwindigkeit ist dabei kaum damit zu rechnen, dass Ziele unerwartet auftauchen. Falls erforderlich, kann jedoch auch bis zum ersten Ziel noch eine Messung
5 zwischendurch erfolgen, um auch diesen Raum noch abzusichern und damit die Sicherheit insgesamt zu erhöhen. Auf besonders vorteilhafte Weise kann die Geschwindigkeitsinformation aus den Raddrehzahlen, aus einer Radarmessung, die die Geschwindigkeit über Grund erfasst oder einer SRR-Messung
10 durch Abschätzung von stehenden Zielen gewonnen werden.
Während die ersten zwei genannten Methoden zu sehr zuverlässigen Ergebnissen führen, ist bei der letztgenannten Methode zusätzlich eine genaue Klassifikation in Scheinziele einerseits und reale bewegte Ziele andererseits
15 erforderlich, um zu zuverlässigen Ergebnissen zu gelangen. Da bei einer hohen Fahrzeugdichte und somit hoher Konzentration von Sensoren die störenden Beeinflussungen zunehmen, diese jedoch erkannt werden können, ermöglicht die Erfindung auch eine adaptive Reduktion der Leistung in
20 kürzerer Entfernung, sofern sicher erkannte Ziele vorliegen. Die Erfindung ermöglicht eine Verringerung der Sendeleistung, wodurch eine Zulassung nach UWB-Kriterien erleichtert wird. Durch die Verringerung der Sendeleistung, kann die Störfestigkeit weiter gesteigert werden. Das heißt,
25 dass sich benachbarte Fahrzeuge weniger gegenseitig stören. Die verringerte Sendeleistung führt zu einem energetisch günstigen geringeren Stromverbrauch. Weiterhin ist, infolge der geringeren Belastung, auch mit einer höheren Lebensdauer zu rechnen. Durch erste Abschätzungen konnte nachgewiesen
30 werden, dass bei Anwendung der erfinderischen Lösung, unter Annahme einer Maximalentfernung von 20 m und einem Abbrechen der Aussendungen in den Entfernungsstufen 5m, 10m oder 15 m, die mittlere Leistung um 30 db, 15 db, bzw. 6 dB reduziert werden könnte. Damit sinkt natürlich auch die spektrale Dichte. Zusätzlich könnte die ausgesandte Leistung um ca. 6 bis 20 dB gesenkt werden.

Vorteilhafte und zweckmäßige Ausgestaltungen und Weiterbildungen der Erfindung sind in den Unteransprüchen gekennzeichnet.

5

Zeichnungen

Die Erfindung wird nachstehend anhand der in der Zeichnung dargestellten Ausführungsformen erläutert. Dabei zeigt:

10

- Figur 1 eine Radareinrichtung des Standes der Technik;
- Figur 2 ein Kraftfahrzeug mit Radareinrichtungen;
- Figur 3 in einem Diagramm ein Radarsignal einer Radareinrichtung;
- Figur 4 in einem Diagramm Radarsignale mit unterschiedlich starken Störungen;
- Figur 5 ein Blockdiagramm einer Radareinrichtung;
- Figur 6 ein erstes Ablaufdiagramm zur Leistungsreduzierung;
- Figur 7 ein zweites Ablaufdiagramm zur Leistungsreduzierung.

20

Beschreibung der Ausführungsbeispiele

25

- Figur 1 zeigt in einem Blockdiagramm eine Radareinrichtung mit einem Korrelationsempfänger nach dem Stand der Technik. Eine Sendeeinrichtung 1 wird durch einen Pulsgenerator 2 zur Abstrahlung eines Sendesignals 6 über eine Antenne 4 veranlasst. Das Sendesignal 6 trifft auf ein Zielobjekt 8, an dem es zumindest teilweise reflektiert wird und zur Empfangseinrichtung 14 zurück gelangt. Das Empfangssignal 10 wird von einer Antenne 12 empfangen. Dabei können Antenne 12 und Antenne 4 identisch sein und in Sende- und Empfangsbetrieb umgeschaltet werden. Nach dem Empfang des Empfangssignals 10 durch die Antenne 12 wird dieses

30

35

Empfangssignal 10 an die Empfangseinrichtung 14 weitergeleitet und nachfolgend über eine Filtereinrichtung mit A/D-Wandlung 16 einer Auswerteeinrichtung 18 zugeführt. Eine Besonderheit bei einer derartigen Radareinrichtung mit Korrelationsempfänger besteht darin, dass die Empfangseinrichtung 14 von dem Pulsgenerator 2 ein Referenzsignal 20 erhält. Die von der Empfangseinrichtung 14 empfangenen Empfangssignale 10 werden in der Empfangseinrichtung 14 mit dem Referenzsignal 20 gemischt. Durch die Korrelation kann auf der Grundlage der zeitlichen Verzögerung von dem Aussenden eines Radarsignals bis zum Empfangen eines an einem Zielobjekt reflektierten Radarsignals beispielsweise auf die Entfernung eines Zielobjekts geschlossen werden.

Es ist möglich, an einem Fahrzeug mehrere gleichartige, beispielsweise zwischen 4 und 16 Radarsensoren zu betreiben. Dies wird anhand von Figur 2 verdeutlicht, in der ein Kraftfahrzeug 20 mit einer Mehrzahl von Radarsensoren 21 dargestellt ist. Die Radarsensoren 21 sind vorzugsweise über ein Buskonzept untereinander und mit Steuerungs- und Kontrolleinrichtungen verbunden. So sind insbesondere eine Einrichtung 24 zur Bereitstellung einer Einparkhilfe und zur Detektion eines toten Winkels, eine Einrichtung 26 für die Precrash-Funktion, sowie eine Einrichtung 28 für die Erleichterung des Stop & Go-Verkehrs vorgesehen.

Figur 3 zeigt in einem Diagramm ein typisches Radarsignal, das von einer im Nahbereich arbeitenden Radareinrichtung ausgesandt wird. Bei einer derartigen Radareinrichtung wird Hochfrequenzenergie in einem Frequenzbereich im Gigahertzbereich, mit einer bei 24.125 GHz liegenden Mittenfrequenz und einer beidseitigen Bandbreite von mehreren GHz abgestrahlt.

Figur 4 zeigt in einem Diagramm typische Empfangssignale, die von einer im Nahbereich arbeitenden Radareinrichtung aufgenommen worden sind. Der Verlauf des im Diagramm oben dargestellten ersten Empfangssignals ES1 ist im Wesentlichen ungestört. Der Verlauf des im mittleren Bereich des Diagramms dargestellten zweiten Empfangssignals ES2 ist durch eine starke Störung beeinflusst, die beispielsweise von einem FMCW-Radar verursacht sein könnte. Das im Diagramm unten dargestellte dritte Empfangssignal ES3 ist durch eine sehr starke Störung des gleichen Typs beeinträchtigt.

Figur 5 zeigt ein Blockdiagramm einer Radareinrichtung 520, die für die Überwachung des Nahbereichs um ein Kraftfahrzeug vorgesehen ist. Die Radareinrichtung 520 wird von einer Steuereinrichtung 522 mit Energie versorgt. So stellt die Steuereinrichtung 522 beispielsweise eine Eingangsspannung von 8 V für die Radareinrichtung 520 bereit. Diese Eingangsspannung wird einem DC-DC-Wandler 524 zugeführt, der eine Versorgungsspannung von beispielsweise 5 V für die Komponenten der Radareinrichtung 520 liefert. Die Radareinrichtung 520 umfasst weiter einen Lokaloszillator 526, der eine Trägerfrequenz von vorzugsweise 24 GHz erzeugt. Dieser Lokaloszillator wird mit einer Vorspannung versorgt, die mittels eines Wandlers 530 erzeugt wird, der durch von einem Taktgenerator 528 erzeugte Pulse angesteuert wird. Die von dem Taktgenerator 528 erzeugten Pulse, die beispielsweise eine Frequenz von einigen MHz, insbesondere 5 MHz, haben können, werden zur Modulation des von dem Lokaloszillator 526 bereitgestellten Trägersignals verwendet. Diese Modulation erfolgt im Sendezweig der Radareinrichtung 520 durch ein Schaltelement 532, das von einem Impulsformer 546 gesteuert wird. Der Impulsformer 546 wiederum wird ebenfalls mit der Taktfrequenz des Taktgenerators 528 angesteuert. Die auf diese Weise erzeugten gepulsten Signale werden von einer Antenne 534

abgestrahlt. Falls von der Antenne 534 abgestrahlte Signale, beispielsweise durch ein Zielobjekt, reflektiert werden, werden die reflektierten Signale von einer Antenne 536 empfangen. Nach Verstärkung der empfangenen Signale in einem 5 Verstärker 538 werden die Signale zwei Mischern 540 und 542 zugeführt. Der erste Mischer 540 liefert dann ein sogenanntes I-Signal, während der zweite Mischer 542 ein um 90° verschobenes Q-Signal ausgibt. In den Mischern 540, 542 werden die empfangenen Signale mit den gepulsten Signalen des Lokaloszillators 526 gemischt, wobei dieses Pulsen über einen Schalter 544 erfolgt. Der Schalter 544 wird von einem Impulsgeber 548 angesteuert, der verzögerte Impulse ausgibt. Beispielsweise sind die von dem Impulsgeber 548 ausgegebenen 10 Impulse um eine Zeit Δt gegenüber den Impulsen des Impulsgebers 546 verzögert. Diese Verzögerung wird durch eine Verzögerungsschaltung 500 bewirkt. Über einen Mikrocontroller 552, der vorzugsweise einen digitalen 15 Signalprozessor umfasst, wird die Verzögerungsdauer der Verzögerungsschaltung 500 beeinflusst. Dies erfolgt über einen ersten analogen Ausgang 554 des Mikrocontrollers 552. Über einen zweiten analogen Ausgang 560 werden die von einem Verstärker 556 verarbeiteten I- beziehungsweise Q-Signale durch eine weitere, vorzugsweise veränderbare 20 Verstärkung in dem Verstärker 558 beeinflusst. Dieser Verstärker 558 wird von einem zweiten analogen Ausgang 560 des Mikrocontrollers 552 gesteuert. Das Ausgangssignal des Verstärkers 558 wird einem analogen Eingang 562 des Mikrocontrollers 552 zugeführt. Der Mikrocontroller 552 kommuniziert über einen Eingabe-Ausgabe-Bus 564 mit der 25 Steuereinrichtung 522. Die Radareinrichtung 520 umfasst weiter ein sogenanntes Notchfilter 566, das insbesondere zum Ausblenden monochromatischer oder nahezu monochromatischer Störsignale geeignet ist. Weiterhin sind eine PLL-Schaltung 30 568 und ein weiterer Mischer 570 vorgesehen. Durch Durchstimmen der PLL-Schaltung 568 kann auf vorteilhafte Weise die Frequenz eines Störsignals bestimmt werden.

35

Mit der zuvor beschriebenen Einrichtung ist es demzufolge möglich, Störungen in dem empfangenen Signal festzustellen und die Art der Störung zu klassifizieren. Sobald nun festgestellt wird, dass die erkannten Störungen auf eine zu große Fahrzeudichte zurückzuführen sind, wird erfindungsgemäß eine entsprechende Leistungsanpassung durchgeführt, die zu einer Verringerung der Störungen beitragen kann. Bei schon sicher erkannten Zielen kann vorzugsweise die Messwiederholrate verringert werden. Da hierdurch weniger Radarsignale ausgestrahlt werden, verringert sich auch die Wahrscheinlichkeit, dass Störungen verursacht werden. Weiterhin muss die mögliche Detektionsreichweite nicht bis zum maximalen Wert ausgenutzt werden. Sondern sie kann nach einer noch als zweckmäßig anzusehenden Grenze, von beispielsweise 2 bis 5 erkannten Zielen, abgebrochen werden, zumal der Leistungsbedarf mit der vierten Potenz der Entfernung ansteigt. Dies wird im Folgenden anhand des in Figur 6 dargestellten Ablaufdiagramms erläutert. In einem ersten Schritt 60 wird die Radareinrichtung 520 im Normalbetrieb betrieben. In diesem Normalbetrieb werden regelmäßig Messungen bis zu einer maximalen Reichweite von rund 20 m durchgeführt. In einem Schritt 61 wird geprüft, ob Ziele in einer kürzeren Entfernung erkannt worden sind. Sollte das nicht der Fall sein, wird der alternative Weg 61a gewählt und der Normalbetrieb gemäß Schritt 60 weitergeführt. Wenn dagegen Ziele in kürzerer Entfernung erkannt worden sind, wird der alternative Weg 61b gewählt und gemäß Schritt 62 eine Leistungsreduzierung dadurch herbeigeführt, dass nur noch Messungen bis zu einer Grenzentfernung von n m durchgeführt werden, mit $n < 20$ m. Durch erste Abschätzungen konnte nachgewiesen werden, dass bei Anwendung der erfinderischen Lösung, unter Annahme einer Maximalentfernung von 20 m und einem Abbrechen der Aussendungen in den Entfernungsstufen 5m, 10m oder 15 m,

die mittlere Leistung um 30 db, 15 db, bzw. 6 dB reduziert werden könnte. Damit sinkt natürlich auch die spektrale Dichte. Zusätzlich könnte die ausgesandte Leistung um ca. 6 bis 20 dB gesenkt werden.

5

Eine alternative Lösung zur Leistungsreduzierung wird nun anhand des in Figur 7 dargestellten Ablaufdiagramms erläutert. In einem ersten Schritt 70 wird die Radareinrichtung 520 im Normalbetrieb betrieben. In diesem Normalbetrieb werden regelmäßig Messungen bis zu einer maximalen Reichweite von rund 20 m durchgeführt. In einem folgenden Schritt 71 wird geprüft, ob das Fahrzeug steht oder sich nur mit einer vergleichsweise niedrigen Geschwindigkeit fortbewegt. Sollte das nicht der Fall sein, wird der alternative Weg 71b gewählt und der Normalbetrieb gemäß Schritt 70 weitergeführt. Sofern jedoch nur eine geringe Geschwindigkeit unter etwa 20 bis 40 km/h gemessen wird, oder aber ein Stillstand des Fahrzeugs festgestellt wird, kann der alternative Weg 71a eingeschlagen werden, um zum Schritt 72 zu gelangen. In diesem Schritt 72 wird, analog zu Schritt 61 in dem zuvor beschriebenen Ausführungsbeispiel, wiederum geprüft, ob Ziele in einer kürzeren Entfernung als 20 m erkannt worden sind. Sollte dies der Fall sein, wird der alternative Weg 72a gewählt und gemäß Schritt 73 eine Leistungsreduzierung dadurch herbeigeführt, dass nur noch Messungen bis zu einer Grenzentfernung von n m durchgeführt werden, mit $n < 20$ m. Hierdurch ergeben sich die oben schon erwähnten Vorteile. Dank der relativ niedrigen Geschwindigkeit ist dabei kaum damit zu rechnen, dass Ziele unerwartet auftauchen. Falls erforderlich, kann jedoch auch bis zum ersten Ziel noch eine Messung zwischendurch erfolgen, um auch diesen Raum noch abzusichern und damit die Sicherheit insgesamt zu erhöhen. Sollte das jedoch nicht der Fall sein, wird der alternative Weg 72b gewählt und der Normalbetrieb gemäß Schritt 70 weitergeführt.

10

15

20

25

30

35

Auf besonders vorteilhafte Weise kann die Geschwindigkeitsinformation aus den Raddrehzahlen, aus einer Radarmessung, die die Geschwindigkeit über Grund erfasst oder einer SRR-Messung durch Abschätzung von stehenden Zielen gewonnen werden. Während die ersten zwei genannten Methoden zu sehr zuverlässigen Ergebnissen führen, ist bei der letztgenannten Methode zusätzlich eine genaue Klassifikation in Scheinziele einerseits und reale bewegte Ziele andererseits erforderlich, um zu zuverlässigen Ergebnissen zu gelangen. Da bei einer hohen Fahrzeugdichte und somit hoher Konzentration von Sensoren die störenden Beeinflussungen zunehmen, diese jedoch erkannt werden können, ermöglicht die Erfindung auch eine adaptive Reduktion der Leistung in kürzerer Entfernung, sofern sicher erkannte Ziele vorliegen. Die Erfindung ermöglicht eine Verringerung der Sendeleistung, wodurch eine Zulassung nach UWB-Kriterien erleichtert wird. Durch die Verringerung der Sendeleistung, kann die Störfestigkeit weiter gesteigert werden. Das heißt, dass sich benachbarte Fahrzeuge weniger gegenseitig stören. Die verringerte Sendeleistung führt zu einem energetisch günstigen geringeren Stromverbrauch. Weiterhin ist, infolge der geringeren Belastung, auch mit einer höheren Lebensdauer zu rechnen.

Bézugszeichenliste

- | | |
|----|---------------------------------------|
| 1 | Sendeeinrichtung |
| 2 | Pulsgenerator |
| 5 | 4 Antenne |
| | 6 Sendesignal |
| | 8 Zielobjekt |
| | 10 Empfangssignal |
| | 12 Antenne |
| 10 | 14 Empfangseinrichtung |
| | 16 Filtereinrichtung mit A/D-Wandlung |
| | 18 Auswerteeinrichtung |
| | 19 Referenzsignal |
| | 20 Kraftfahrzeug |
| 15 | 21 Radarsensor |
| | 24 Einrichtung Einparkhilfe |
| | 26 Einrichtung Stop&Go-Verkehr |
| | 28 Einrichtung Precrash-Funktion |
| | 60 Schritt |
| 20 | 61 Schritt |
| | 61a Weg |
| | 61b Weg |
| | 62 Schritt |
| | 70 Schritt |
| 25 | 71 Schritt |
| | 71a Weg |
| | 71b Weg |
| | 72 Schritt |
| | 72a Weg |
| 30 | 72b Weg |
| | 73 Schritt |
| | 74 Schritt |
| | ES1 Empfangssignal |
| | ES2 Empfangssignal |
| 35 | ES3 Empfangssignal |
| | 500 Verzögerungsschaltung |

	520	Radareinrichtung
	522	Steuereinrichtung
	524	DC-DC-Wandler
	526	Lokaloszillator
5	528	Taktgenerator
	530	Wandler
	532	Schalter
	534	Antenne
	536	Empfangsantenne
10	538	Verstärker
	540	Mischer
	542	Mischer
	544	Schalter
	546	Impulsgeber
15	548	Impulsgeber
	552	Mikrocontroller
	554	Ausgang analog
	556	Verstärker
	558	Verstärker
20	560	Ausgang analog
	562	Eingang analog
	564	Eingabe-Ausgabe-Bus
	566	Notchfilter
	568	PLL-Schaltung
25	570	Mischer

09.11.02 xx/xx

ROBERT BOSCH GMBH, 70442 Stuttgart

5

Ansprüche

1. Verfahren zur adaptiven Leistungsregelung bei einer
einen Radarsender und einen Radarempfänger umfassenden
Radareinrichtung (520), insbesondere für mobile Anwendungen
im Automotivbereich, bei der Radarsignale ausgesandt und
von Zielobjekten reflektierte Radarsignale empfangen werden,
dadurch gekennzeichnet, dass die empfangenen Signale auf
Unregelmäßigkeiten geprüft werden, und dass die
Sendeleistung des Radarsenders reduziert wird, sofern
Unregelmäßigkeiten auftreten und diese Unregelmäßigkeiten
auf Störungen durch benachbarte Radarsender zurückführbar
sind.
2. Verfahren nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet,
dass die Wiederholrate der Messungen reduziert wird.
3. Verfahren nach einem der Ansprüche 1, 2, dadurch
gekennzeichnet, dass bei Stillstand des Fahrzeugs oder bei
nur vergleichsweise geringer Geschwindigkeit des Fahrzeugs
die Sendeleistung des Radarsenders derart stark reduziert
wird, dass nur noch ein Bruchteil der bei normaler
Sendeleistung erreichbaren Reichweite abgedeckt wird.
4. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 3, dadurch
gekennzeichnet, dass die Sendeleistung, ausgehend von der
Maximalleistung in Stufen derart reduziert wird, dass die
Sendeleistung auf die nächst niedrige Stufe zurückgenommen
wird, wenn in dem zuvor mit der nächsthöheren Stufe der

Sendeleistung durchgeführten Messvorgang kein Ziel erfasst worden ist.

- 5 5. Verfahren nach einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass nach Zurücknahme der Sendeleistung auf eine niedrigere Stufe die Sendeleistung in periodischen Abständen kurzzeitig auf eine höhere Stufe, insbesondere die maximale Sendeleistung, angehoben wird, um die Entdeckungswahrscheinlichkeit weiter entfernter Ziele zu erhöhen.
- 10 6. Verfahren nach einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass auch nach Zurücknahme der Sendeleistung für jede Stufe der Sendeleistung die empfangenen Signale auf Unregelmäßigkeiten geprüft werden und dass die Sendeleistung auf die nächst höhere Stufe angehoben wird, wenn in den empfangenen Signalen keine Unregelmäßigkeiten mehr festgestellt werden.
- 15 7. Verfahren nach einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass weitere Messwerte aus dem Verkehrsumfeld, wie erfasster Verkehrslärm und oder Lichtabstrahlungen benachbarter Verkehrsteilnehmer für die Feststellung der Fahrzeugdichte und des von der Fahrzeugdichte abhängigen potentiellen Störpotentials herangezogen werden.
- 20 8. Einrichtung zur adaptiven Leistungsregelung bei einer einen Radarsender und einen Radarempfänger umfassenden Radareinrichtung (520), insbesondere für mobile Anwendungen im Automotivbereich, bei der Radarsignale ausgesandt und von Zielobjekten reflektierte Radarsignale empfangen werden, dadurch gekennzeichnet, dass die Einrichtung Mittel zur Überprüfung der empfangenen Signale auf Unregelmäßigkeiten umfasst, und dass die Sendeleistung des Radarsenders reduziert wird, sofern Unregelmäßigkeiten auftreten und
- 30
- 35

diese Unregelmäßigkeiten auf Störungen durch benachbarte Radarsender zurückführbar sind.

5 9. Einrichtung nach Anspruch 8, dadurch gekennzeichnet,
dass sie eine PLL-Schaltung (568), sowie einen Mischer (570)

zur Bestimmung der Frequenz von Störsignalen umfasst.

10

09.11.02 xx/xx

ROBERT BOSCH GMBH, 70442 Stuttgart

5

Verfahren und Einrichtung zur adaptiven Leistungsregelung

Zusammenfassung

10

Die Erfindung betrifft ein Verfahren und eine Einrichtung zur adaptiven Leistungsregelung bei einer einen Radarsender und einen Radarempfänger umfassenden Radareinrichtung 520, insbesondere für mobile Anwendungen im Automotivbereich, bei der Radarsignale ausgesandt und von Zielobjekten reflektierte Radarsignale empfangen werden. Die empfangenen Signale werden auf Unregelmäßigkeiten geprüft. Die Sendeleistung des Radarsenders wird reduziert, wenn Unregelmäßigkeiten auftreten und diese Unregelmäßigkeiten auf Störungen durch benachbarte Radarsender zurückführbar sind.

15

20

(Figur 5)

303956

117

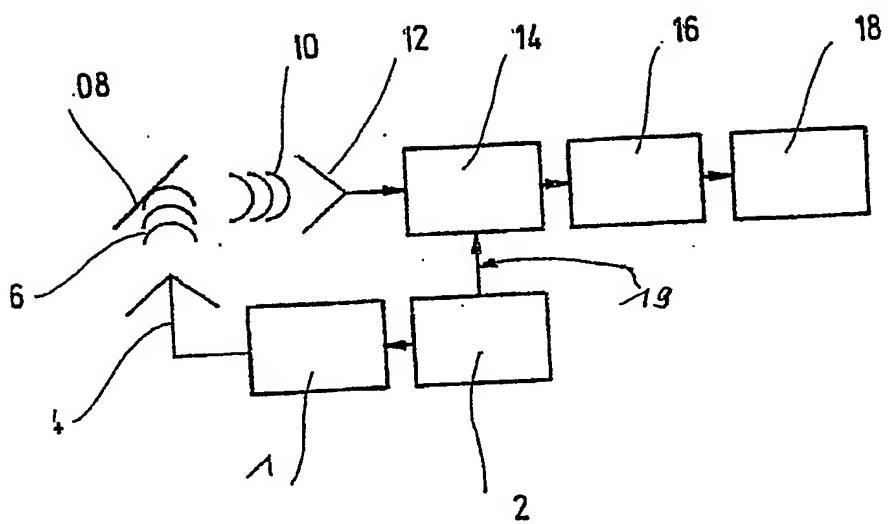


Fig.1

R.303956

217

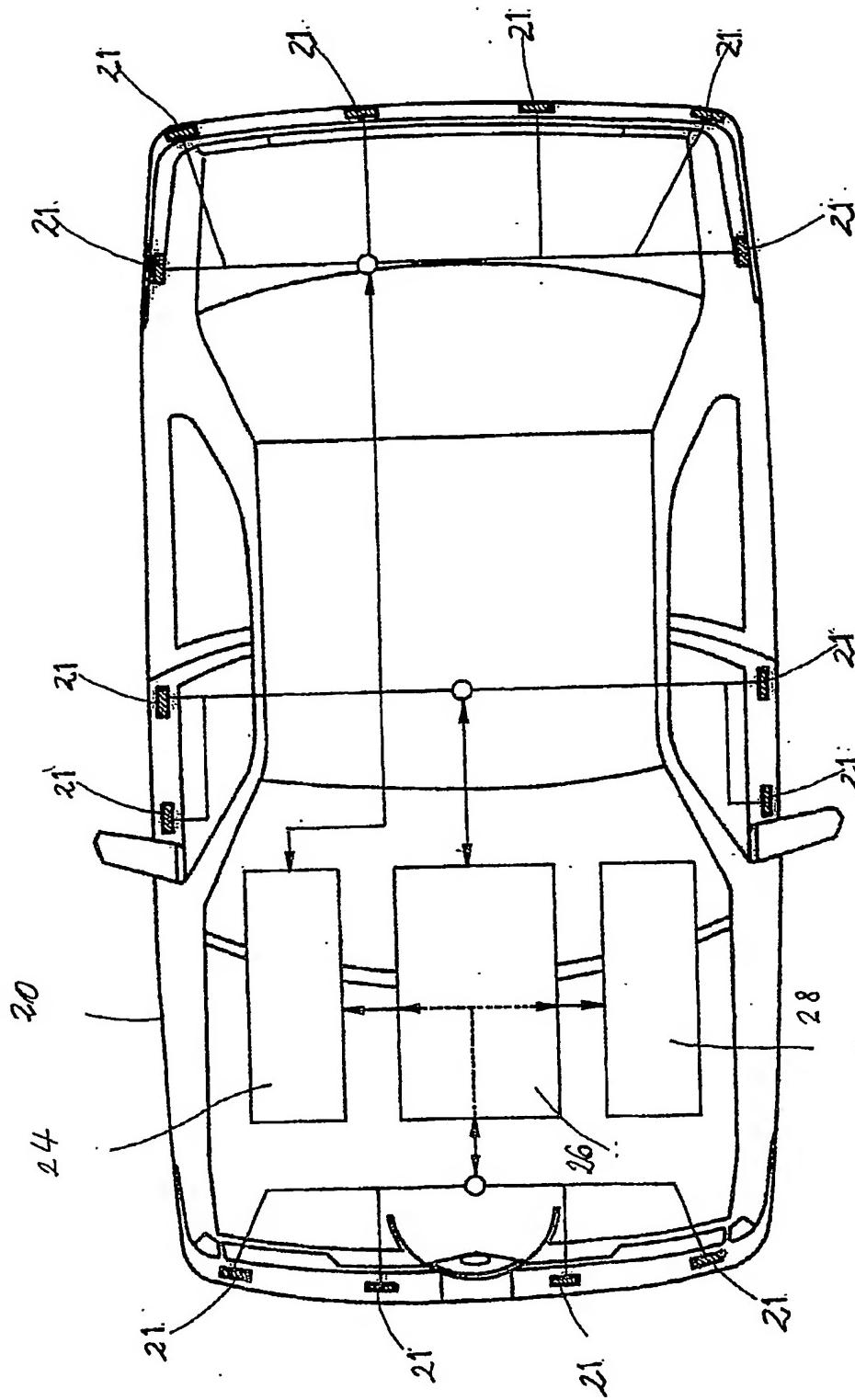
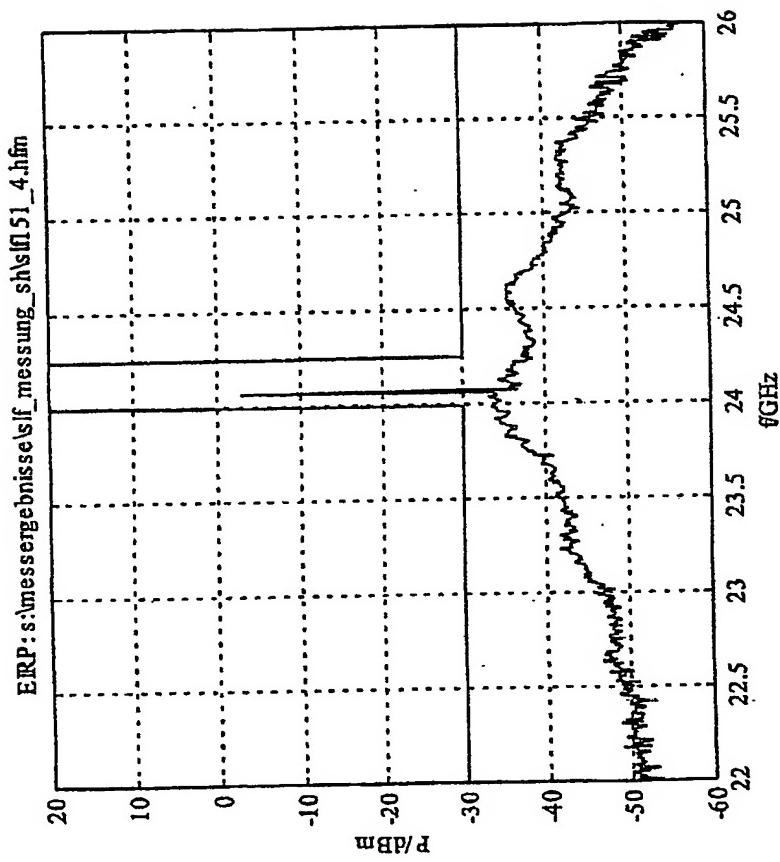


Fig.2

3/7

Q.303956

Fig.3



4/7

R. 303956

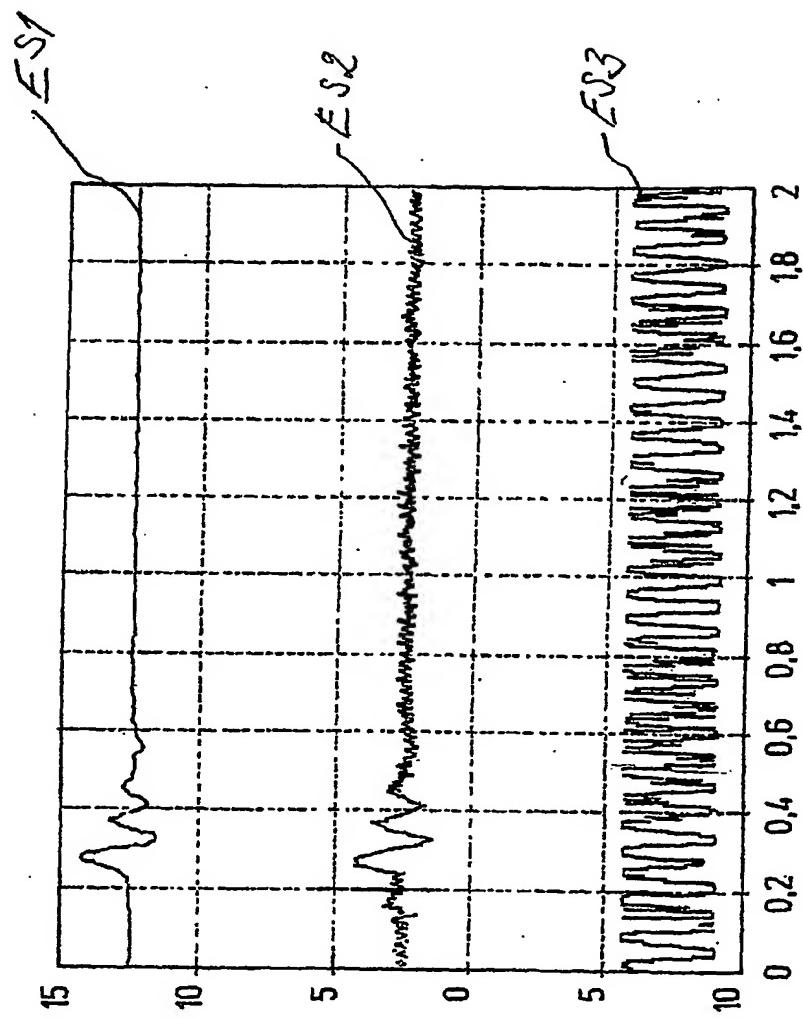


Fig. 4

R. 303956

517

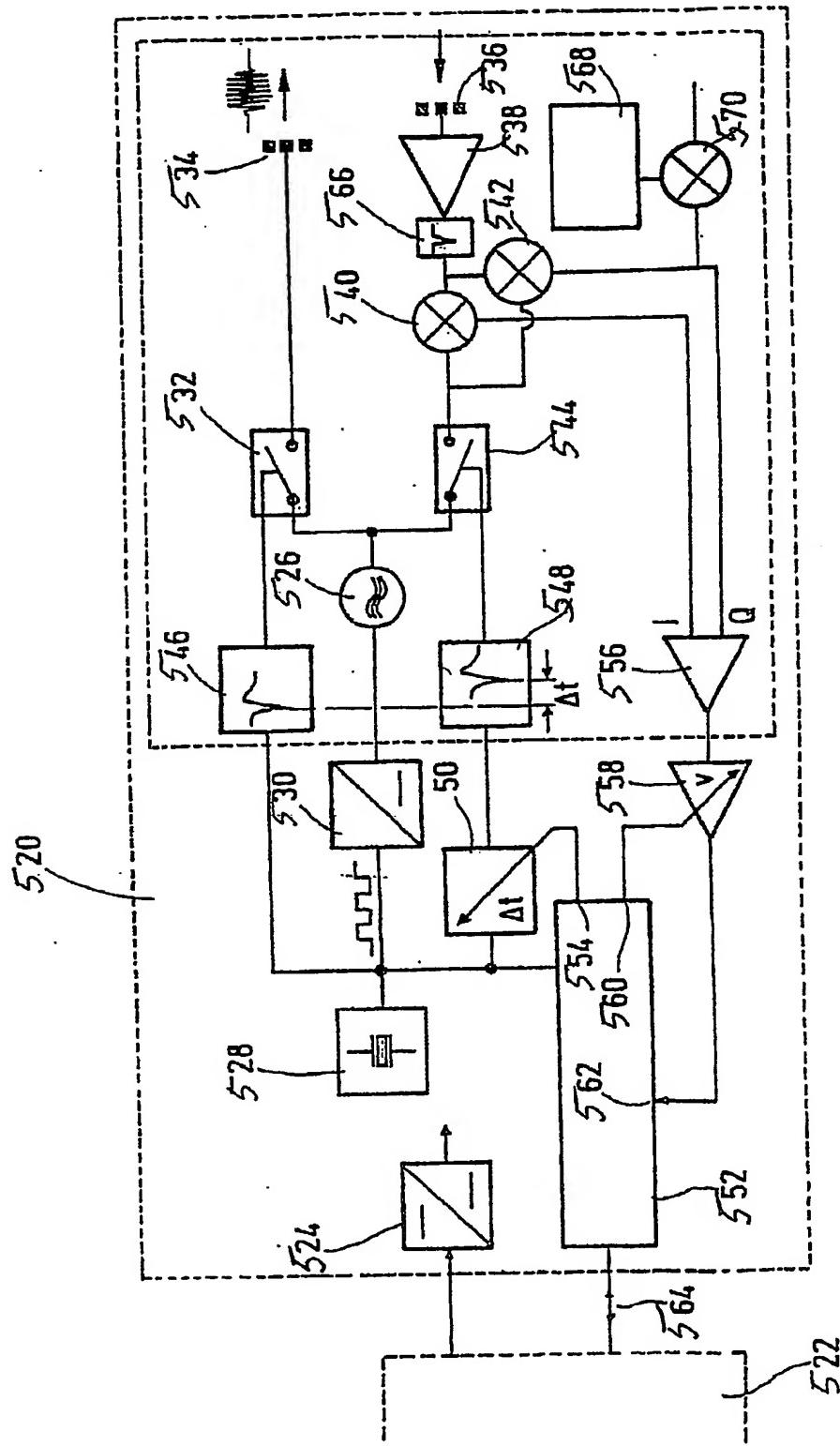


Fig.5

R. 303956

6/7

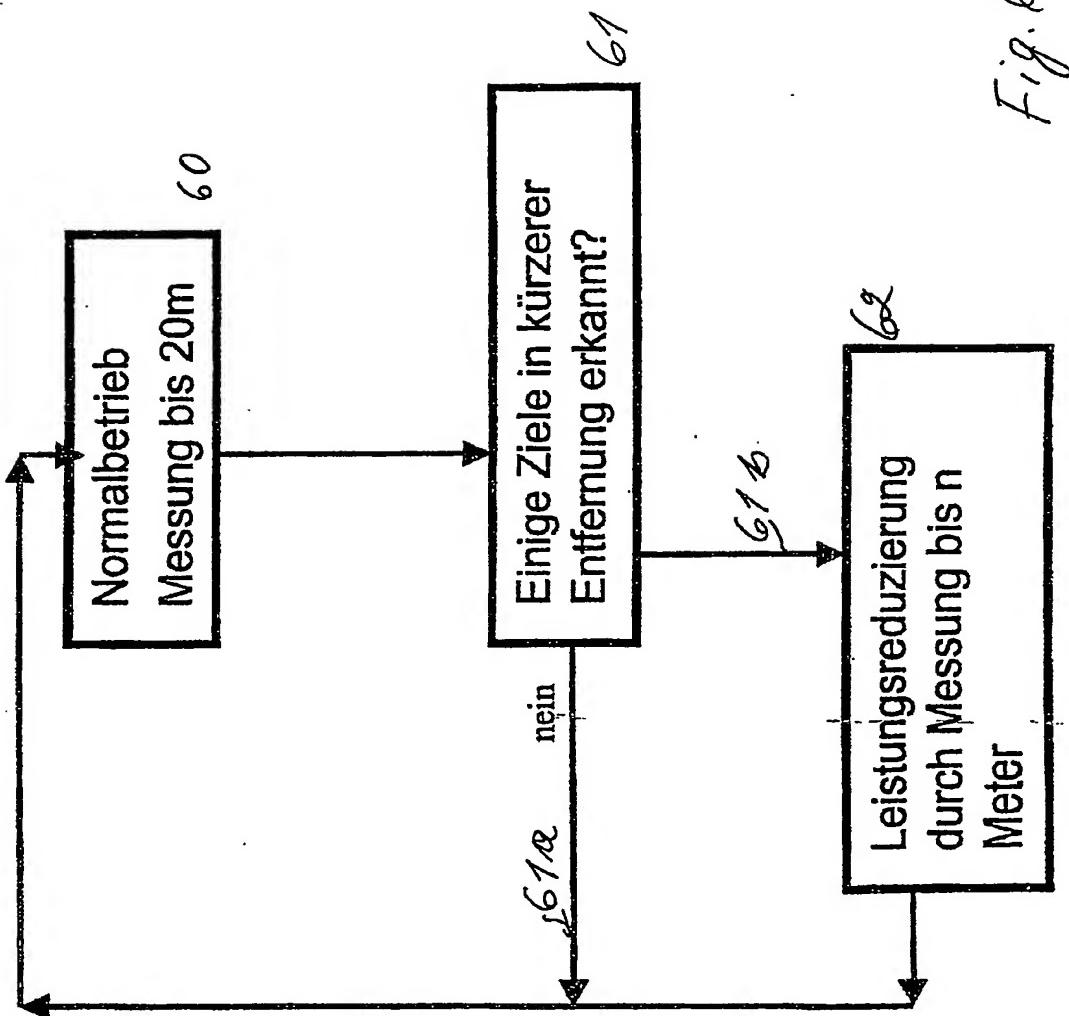


Fig. 6

7/7

R.03956

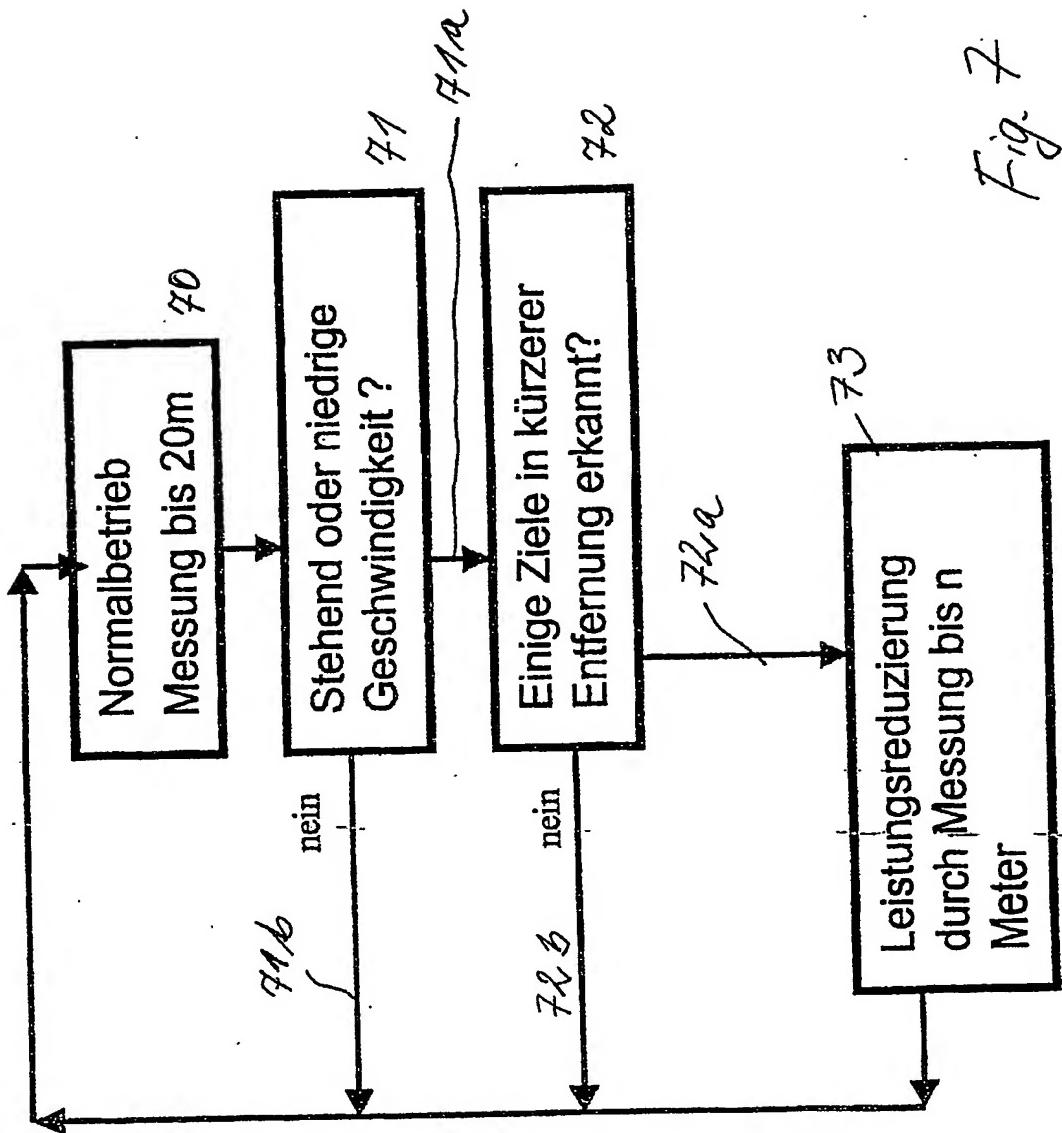


Fig. 7